# 目次

# 章 1 - はじめに

VesselView 7 の概要	2
フロント コントロール	2
フロント コントロールの操作	2
リア パネル	3
VesselView 7 の画面表示の場所と説明	3
タッチ領域とスワイプ領域	4
タッチ領域	5
スワイプ領域	. 6
VesselView 7 ソフトウェアの更新方法	7

ウェイポイント、ルート、およびトラックの	バックアップ
	7
最新ソフトウェアの取得	8
Vesselview のアップグレード	8
タッチスクリーンのキャリブレーション	9
メンテナンス	10
ディスプレイ画面のクリーニング	
メディア ポートのクリーニング	
動かなくなったボタン	

# 章 2 - 初期画面とセットアップ ウィザード

VesselView 7 起動警告画面	12
スプラッシュ画面	12
セットアップ ウィザード	12
インポート設定	13
エンジンのセットアップ	13
ディスプレイのセットアップ	14
デバイスのセットアップ	14
ユニットのセットアップ	15
タンクの設定	15
速度のセットアップ	17
セットアップ ウィザードの終了	18

データ ソースのセットアップ	
[Settings] メニュー	
ディスプレイの画面	23
起動	23
エンジン オフ、イグニッション オン	23
アイドル状態でエンジンが稼働	
エンジンの故障	
故障時の操作	24
エンジンのメンテナンス スケジュール	
システム スキャン - スキャン レポート	
通信エラー	26

# 章3-システムの概要および操作

システム ステータス フィールドの機能	
データ フィールドの操作	29
データ フィールドの拡大	29
自動循環	
スクロール バーの機能	30
スクロール バーのアクティブ化と移動操作	
ユーザー選択データ エリア	31
スクロール バーのアイコン	
燃費モード	
エコ モード	
エコの最小値と最大値	32
エコ RPM およびトリムの目標	32
目標の色	32
エコ ナビゲーション	33
エコ更新	34
最小化	34
ECO の目標の変更	34
目標値の変更	
スマート牽引モード	35
スマート牽引	35
スマート牽引の目標	35

スマート牽引のユーザー選択データ エリア	36
ナビゲーション	36
保存	37
カスタム起動の作成	38
クルーズ制御モード	38
クルーズ制御	38
クルーズ制御データ エリア	39
定数データ エリアの変更	39
クルーズ — ユーザー選択データ エリア	39
クルーズの操作	39
自動操縦モード	40
自動操縦画面の概要	40
自動操縦画面の操作	40
自動操縦の最小化	40
トロール制御モード	41
トロール制御	41
トロール制御データ エリア	41
定数データ フィールドの変更	41
トロール — ユーザー選択データ エリア	41
トロール ナビゲーション	42

# 章 4 - 設定とキャリブレーション

44
44
44
45

イージー リンク	47
アラーム	47
单位	47
ネットワーク	47
個別設定ファイル	

# 章 5 - 警告アラーム

警告 — 故障およびアラーム50	深さに関するアラーム51
燃料に関する重大なアラーム50	

1

# 章 1 - はじめに

# 目次

VesselView 7 の概要	2	ウェイポイント、ルート、およびトラックのバ <sup>ー</sup>	ックアッ
フロント コントロール	2	ブ	7
フロント コントロールの操作	2	最新ソフトウェアの取得	8
リア パネル	3	Vesselview のアップグレード	8
VesselView 7 の画面表示の場所と説明	3	タッチスクリーンのキャリブレーション	9
タッチ領域とスワイプ領域	4	メンテナンス	10
タッチ領域	5	ディスプレイ画面のクリーニング	10
スワイプ領域	6	メディア ポートのクリーニング	10
VesselView 7 ソフトウェアの更新方法	7	動かなくなったボタン	10

## VesselView 7 の概要

重要: VesselView は、Mercury Marine Outboards、Mercury MerCruiser、および Mercury Diesel が製造した製品に対応した多機能ディスプレイ (MFD) です。接続されているパワー パッケージによっては、このマニュアルで説明されている機能の一部が無効になります。

VesselView 7 は、最大 4 つのガソリン エンジンまたはディーゼル エンジンの情報を表示できる、ボートに関する包括的な 情報センターです。詳細な情報 (水温と水深、トリムの状態、ボート速度、ステアリング角度、および燃料、オイル、水、 水タンクの状態) を含む運転データを継続的に監視してレポートします。

VesselView は、船の GPS (全地球測位システム) またはその他の NMEA 互換デバイスと完全に統合することができ、ナビ ゲーション、速度、および目的地までの燃料に関する詳細情報を提供します。

VesselView は、自動操縦およびジョイスティック操作用に拡張されたディスプレイです。これらの操縦に関する機能はす べて、Mercury Marine の自動操縦制御エリア ネットワーク (control area network: CAN) パッドを介して制御されます。 VesselView は、制御のモードがアクティブまたはスタンバイの場合に表示されます。船がウェイポイントに到達すると、 ポップアップが表示され、方向転換への対応を促します。最大効率を実現するために、追加の表示テキストを使用して、エ ンジンおよびドライブを調整することができます。

VesselView にはマイクロ SD カード ポートが装備されており、正規の OEM またはディーラーで船の個別設定をインポー トすることができます。また、所有者が最新ソフトウェア バージョンにアップグレードする場合に使用することもできま す。3 基エンジンまたは 4 基エンジン アプリケーション、あるいは 2 つ目の操舵装置として、複数の VesselView を使用 する場合、同じマイクロ SD カードを使用して、これらの設定をダウンロードすることができます。

# フロント コントロール



a- タッチ スクリーン

- **b** MARK-MENU ボタン
- c- STBY-AUTO ボタン
- d- 終了ボタン
- e- 回転つまみ (入力する場合に押す)
- f- GO TO-PAGES ボタン
- g IN/OUT ズーム–MOB (man overboard: 人が船外に落ちる)
- h- 電源-明るさ
- i- カード リーダー ドア

### フロント コントロールの操作

**タッチ スクリーン**: VesselView 7 の画面は、タッチ センサー式の多数の領域を備えており、タッチ操作あるいは垂直また は水平方向のスワイプ操作に対応しています。

MARK-MENU: MARK-MENU は 2 つの機能を備えており、どの画面モードがアクティブになっているかに依存します。チャートプロッタが表示されているときに [MARK]-[MENU] ボタンを押すと、ウェイポイントやその他の機能にアクセスできます。SmartCraft 情報が表示されているときにこのボタンを押すと、スクロール バーが起動します。

STBY-AUTO: オペレーターが Navico<sup>®</sup> システムの動作を一時停止 (スタンバイ) させたり作動させることができます。 終了: メニューを閉じて、画面からカーソルを消去します。

回転つまみ:メニューの操作、チャートの拡大縮小に使用され、押すと選択項目を入力できます。

GO TO-PAGES: 短押しすると、ホーム パネル ページが表示され、複数回押すことにより、ホーム ページ メニューを切り 替えることができます。長押しすると、[GO TO] メニュー オプションが表示されます。

IN OUT-MOB: NMEA の様々なバックボーン コンポーネント用のズーム ボタンです。[IN] ボタンと [OUT] ボタンを同時に 押すと、[MOB] (man overboard: 人が船外に落ちる) アイコンによって船の位置がマークされます。

**電源--スタンバイ--明るさ**: 1回押すことにより、スタンバイ モードへのアクセス、ユニットのバックライトの変更、または 夜間モードへの切り替えができます。

**カード リーダー**: VesselView ソフトウェアのアップグレード、航法図のアップロード、およびウェイポイントと設定の保 存が可能です。

リア パネル



項目	機能	説明
а	SmartCraft	SmartCraft ネットワークに接続し、SC 100 のゲージをリンクします。
b	電源	電源入力および外部アラーム
c	ビデオ入力	2 つのコンポジット ビデオ入力を提供します
d	SIMNET/NMEA 2	NMEA 2K ネットワークに接続します
e	ネットワーク	Ethernet ネットワーク ポート

# VesselView 7 の画面表示の場所と説明

VesselViewには、特定のエンジン情報およびアクティブなモードを表示する複数のフィールドがあります。



- 1. アプリケーションの切替: 画面のこのエリアにタッチすると、Mercury アプリケーション画面と最後の Navico 画面が切り替わります。
- 2. 電圧または深さ: このデータ フィールドはユーザー定義可能です。利用可能なすべての表示内容のリストは、[Settings] メニューで確認可能です。
  - このデータ フィールドに電圧が表示されるのは、SmartCraft の深さトランスデューサが設置されていない場合の みです。

- このデータ フィールドに深さが表示されるのは、SmartCraft の深さトランスデューサが設置されている場合です。
- ステアリング角度: 設置されている場合、ユーザーは 45° または 60°の最大限度を選択し、角度を反転できます。ステアリング角度は、設置されたセンサーが SmartCraft 制御エリア ネットワークに接続されている場合に使用可能になります。デフォルトではステアリング角度はオフになっていますが、手動で [Settings] メニューでオンにすることができます。
- 速度: 船の速度を表示します。速度ソースが使用できない場合は、ディスプレイにダッシュ記号が表示されます。ディスプレイには、速度値、速度ソース (パドル ホイール、ピトー管、または GPS)、および測定単位 (MPH がデフォルト) が表示されます。2 つの整数より大きい速度値は、小さいフォントで表示されます。
- 5. RPM: エンジンの回転数 (RPM) を表す移動バーを表示します。2 基エンジン アプリケーションでは、個別の 2 つの移 動バーが表示され、3 基エンジン アプリケーションでは 3 つの移動バーが表示され、4 基エンジン アプリケーション では 4 つの移動バーが表示されます。
- 6. 燃料: このデータ フィールドには搭載されている総燃料が表示されます。
  - 総燃料のみを表示します。個別の燃料データは、燃料管理下にある選択済みのデータエリアに配置されます。
- スクロール バー アイコン: このエリアにタッチすると、スクロール バーが表示されます。スクロール バーにより、オペレーターは、異なる Mercury アプリケーション画面を選択して、ユーザーが選択したデータ エリアに開くことができます。
- 8. タブ: このデータ フィールドはユーザー定義可能です。利用可能なすべての表示内容のリストは、[Settings] メニュー で確認可能です。
  - 設置されている場合、トリム データの左側にポート タブが表示され、トリム データの右側にスターボード タブ が表示されます。
- 9. ギア位置: DTS 製品では、エンジンごとにすべてのギア位置が表示されます。これらの位置は、F (フォワード)、N (ニ ュートラル)、および R (リバース) として定義されます。DTS 以外の製品では、N (ニュートラル) および G (ギアが入 っている) が表示されます。
- 10. トリム: このデータ フィールドはユーザ定義可能です。最大 4 つのエンジンのトリムを表示します。トリムのポップ アップは、選択済みのデータ エリアで使用可能です。トリムのポップアップは、[Settings] メニューでオン/オフするこ とができます。
- 11. 選択済みデータアイコン: 画面の選択済みのデータ エリアに現在表示されているデータを表すアイコンを表示します。 また、表示されている選択済みのデータが現在ない場合には、以前選択したデータ アイコンが表示されます。[MENU] 矢印ボタンにタッチすると、スクロール バーが開きます。ユーザーはスクロール バーでアイコンを選択することがで き、その後、選択されたデータが表示されます。
- 12. システムの状態:現在アクティブなモードと警告を表示します。
- 13. 選択済みデータ エリア: 初期起動時スキャンの進捗状況、良好な管理メッセージ、メンテナンス スケジュール、および警告を含む、すべての選択済みデータを表示します。

# タッチ領域とスワイプ領域

VesselView 7 の画面内には、タッチ センサー式の複数の領域が組み込まれています。これにより、オペレーターは、画面 上で定義されたタッチ ジェスチャーを使用して、特定のアイテムを開いたり操作することができます。ジェスチャーには、 タッチとスワイプという 2 つの種類があります。

# タッチ領域

タッチ領域は、定数のデータ フィールドとユーザー定義のデータ フィールドの両方で使用されます。これらの領域は、最 大限の操作性が実現されており、画面のグラフィックも強化されています。



4 基エンジンの例

領域	説明
1	アプリケーションを切り替えるエリア 重要:VesselView に関連付けられている他のアプリケーションに、アクセスできない場合があります。アプリケーションを切り替えられるようにす るには、船に備わっている特定の Navico <sup>®</sup> デバイスが、NMEA 2K のバックボーンに接続されている必要があります。
2	データ フィールド情報を表示するエリア
3	速度情報を表示するエリア
4	燃料情報を表示するエリア
5	スクロール バーを開閉するエリア
6	データ フィールド情報を表示するエリア
7	データ フィールド情報を表示するエリア
8	アクティブ メニューの表示を切り替えるエリア
9	変化するシステムのステータス情報を表示するエリア
10	選択済みのデータ エリアに対して様々なタスクを実行するエリア
11	選択済みのデータ エリアに対して様々なタスクを実行するエリア



領域	説明
1	アプリケーションを切り替えるエリア 重要:VesselView に関連付けられている他のアプリケーションに、アクセスできない場合があります。アプリケーションを切り替えられるようにす るには、船に備わっている特定の Navico <sup>®</sup> デバイスが、NMEA 2K のバックボーンに接続されている必要があります。
2	データ フィールド情報を表示するエリア
3	燃料情報を表示するエリア
4	速度情報を表示するエリア
5	スクロール バーを開閉するエリア
6	データ フィールド情報を表示するエリア
7	データ フィールド情報を表示するエリア
8	アクティブ メニューの表示を切り替えるエリア
9	システムのステータス情報を表示するエリア
10	選択済みのデータ エリアに対して様々なタスクを実行するエリア
11	選択済みのデータ エリアに対して様々なタスクを実行するエリア

# スワイプ領域

スワイプ領域は、ユーザー選択済みのデータ エリアとスクロール バー メニューで使用されます。スワイプ ジェスチャー には、水平と垂直の 2 つの種類があります。

- 水平のスワイプを行うと、使用可能なページが先に進みます。
  - a. 水平スワイプの方向にページが進みます。
  - b. 最後のページに到達したときに、左方向への水平スワイプを行うと、最後のページから最初のページにページが 移動します。
  - c. スワイプ操作を実行しても、自動循環や終了をアクティブ化したり選択することはできません。
- 垂直スワイプを使用すると、オペレーターは、特定のフィールドに関係する追加データの詳細に移動することができま す。
  - a. 上にスワイプすると、追加データの詳細に移動します。
  - b. 下にスワイプすると、詳細表示を終了して、データが概要ステータスに戻ります。
  - c. 詳細データが利用できない場合は、垂直スワイプが認識されません。
- スクロール バー メニューでは、速度ベースのスワイプ操作を利用して、メニューの選択を進めます。
  - a. 低速のスワイプ = ゆっくり進みます。

b. 高速のスワイプ = 素早く進みます。



領域	説明
а	選択済みデータの水平および垂直の移行に関するエリア
b	選択済みデータの水平の移行に関するエリア

# VesselView 7 ソフトウェアの更新方法

以下の手順では、VesselView 7 ソフトウェアをアップグレードする方法について説明します。ファイルを FAT または FAT32 マイクロ SD カードに転送するために使用される通信ポートとインターネット アクセスが必要になります。

# ウェイポイント、ルート、およびトラックのバックアップ

ウェイポイント、ルート、およびトラックに影響を与えてはなりませんが、アップグレードを開始する前にこれらをバック アップすることをお勧めします。バックアップ プロセスでは、ウェイポイント、ルート、およびトラックがすべてマイク ロ SD カードにコピーされます。このカードを、アップグレード ファイルを備えた同じものにすることができます。バッ クアップする情報の量に応じて、このカードにはその情報を保存する容量が確保されている必要があります。

- 1. イグニッション キーをオンして、VesselView がオンになっていることを確認します。
- 2. マイクロ SD カードをカード リーダー ポートにカチッと音がするまで所定の位置に差し込みます。
- 3. 回転つまみの下の [PAGES] ボタンを押します。
- 4. [Tools] を選択し、次に [Files] を選択します。
- 5. ウェイポイント、ルート、およびトラックを選択します。



6. 必要なファイル形式を選択し、[Export] を押します。

7. バックアップ先としてマイクロ SD カードを選択し、[OK] を選択します。



8. オンスクリーン キーボードを使用してバックアップ ファイルの名前を設定し、決定ボタンを押します。

### 最新ソフトウェアの取得

 このディスプレイ用の最新ソフトウェアは、Mercury の Web サイト (ww.mercurymarine.com/vesselview) からオンラ インでダウンロード可能です。VesselView のソフトウェア バージョンを調べるには、VesselView の電源を入れます。 システムが起動している間、画面の右下隅にソフトウェア バージョンが表示されます。VesselView の電源がすでに入 っている場合は、 [Settings]>[System]>[About] の順に選択して、VesselView ソフトウェアの現在のオペレーティング バージョンを確認します。





56944

- 2. VesselView 7 製品を選択して、[DOWNLOAD UPGRADE] をクリックします。
- コンピュータのセキュリティ設定によっては、セキュリティ警告が表示される場合があります。[Allow] をクリックして続行します。
- 4. ハード ドライブ上にフォルダを作成し、このフォルダにファイルを保存します。
- 5. [SAVE] または [RUN] の実行を求められた場合は、[SAVE] を選択し、ハード ドライブに保存します。
  注意: ファイルのサイズは、通常 70 ~ 100 MB です。
  重要: 一部のプラウザではファイル拡張子が変更されている場合があります。ファイル名と拡張子が変更されていないことを確認してください。ファイル名の後ろの正しい拡張子は .upd です。ファイルの名前や拡張子を変更しないでください。
- ファイルがハード ドライブに保存されたら、そのファイルを、容量が 512 MB 以上の未使用の FAT または FAT 32 マ イクロ SD カードのルートにコピーします。ドライブのルートとは、ファイルがフォルダに配置されない、最上位レベ ルです。

### Vesselview のアップグレード

アップグレード プロセスの前およびその最中の重要な考慮事項

- ウェイポイント、ルート、およびトラックをバックアップしましたか?
- 各ディスプレイを個別にアップグレードする必要があります。複数の VesselView を同時にアップグレードする自動 ネットワーク機能はありません。
- アップグレード プロセス中にディスプレイの電源を切ったり、電源を中断したりしないでください。
- アップグレード プロセス中にマイクロ SD カードを取り出さないでください。
- イグニッション キーがオフであり、VesselView の電源が入っていないことを確認します。
  注意:設置条件によっては、イグニッション キー オン回路ではなく、専用の回路で VesselView の電源を入れる場合 もあります。

重要: ソフトウェアを アップグレードする少なくとも 30 秒前に、VesselView の電源をオフにする必要があります。

- 2. マイクロ SD カードをカード リーダー ポートにカチッと音がするまで所定の位置に差し込みます。
- 3. イグニッション キーをオンして、VesselView がオンになっていることを確認します。
- システムの起動を許可します。アップグレードするか、キャンセルするかを確認するメッセージが画面に表示されます。
- 5. 回転つまみを使用してアップグレードファイルをハイライト表示し、つまみを押して確定します。



6. ソフトウェアのアップロード中は、イグニッション キーをオフにしたり、VesselView の電源を切ったり、マイクロ SD カードを取り出したりしないでください。アップグレード プロセスが完了するのに数分かかる場合があります。



7. アップロードが終了したら、マイクロ SD カードを取り出します。アップグレードを完了するために、システムが自動 的に再起動されます。



 アップグレードされたソフトウェアのバージョンが、正しいバージョンであることを確認します。[Go To] ボタンを押し、[Settings] を押して、[Systems] を押し、つまみを回して[About] に合わせます。確認するにはつまみを押します。現在のソフトウェア バージョンが表示されます。また、船のキーを 30 秒間オフにしてからキーをオンにすると、初期 起動画面の右下隅にソフトウェア バージョンが表示されます。

### タッチスクリーンのキャリブレーション

- 1. ユニットの電源を切ります。
- 2. [MENU] ボタンを長押しして、ユニットの電源を入れます。

56562

3. 電源オン時に、キャリブレーション ユーティリティ画面が表示されるまで (約 15 秒)、[MENU] ボタンを押下げ続けま す。



キャリプレーション ユーティリティ画面

- 4. 画面に表示された十字線にタッチして、9個の点のキャリブレーションを実行します。
- 5. キャリブレーションが正常に完了すると、ユニットが通常のアプリケーション画面に戻ります。

### メンテナンス

重要: ユニットが稼働していないときには、保護用に提供されたサンカバーを設置することをお勧めします。

### ディスプレイ画面のクリーニング

塩分などの環境堆積物を防止するために、ディスプレイ画面を定期的にクリーニングすることをお勧めします。乾いた布や 湿った布の使用時に、ディスプレイのコーティングが、結晶化した塩によって傷つけられる可能性があります。付着した塩 分を溶解して除去するために、布に十分な量の真水が含まれていることを確認してください。クリーニング中は、画面に強 い圧力をかけないでください。

布でウォーターマークを除去できない場合は、温水とイソプロピル アルコールの 50/50 混合溶液で、画面をクリーニング します。アセトン、ミネラルスピリット、テルペンチン タイプの溶剤、またはアンモニアベースのクリーニング製品は使 用しないでください。強力な溶剤や洗剤を使用すると、防幻コーティング、プラスチック、またはゴム製のキーが損傷する 可能性があります。

プラスチック製ベゼルやゴム製キーへの紫外線による損傷を防ぐために、ユニットを使用していないときはサンカバーを設 置することをお勧めします。

## メディア ポートのクリーニング

結晶化した塩などの堆積物を防止するために、メディア ポート ドア エリアは定期的にクリーニングしてください。

### 動かなくなったボタン

押し下げ状態のまま動かなくなったボタンがないことを確認します。動かなくなったボタンが見つかった場合は、そのボタ ンを小刻みに揺れ動かして自由に上下するようにします。

# 章 2 - 初期画面とセットアップ ウィザード

# 目次

	データ ソースのセットアップ	18
スプラッシュ画面12	[Settings] メニュー	20
セットアップ ウィザード12	ディスプレイの画面	23
インポート設定	起動	23
エンジンのセットアップ13	エンジン オフ、イグニッション オン	23
ディスプレイのセットアップ 14	アイドル状態でエンジンが稼働	23
デバイスのセットアップ14	エンジンの故障	24
ユニットのセットアップ15	故障時の操作	24
タンクの設定	エンジンのメンテナンス スケジュール	24
速度のセットアップ 17	システム スキャン - スキャン レポート	
セットアップ ウィザードの終了	通信エラー	26

# VesselView 7 起動警告画面

VesselView 7 が起動されると、警告画面がポップアップ表示され、オペレーターに対して、この製品をナビゲーションの 一次ソースとして利用しないこと、並びに操作および関連するリスクに関する責任をすべてユーザーが引き受けることを通 知します。

# スプラッシュ画面

イグニッション キーをオンにすると、Mercury の起動スプラッシュ画面が表示されます。最大 4 つのエンジンに対して、 エンジンの時間数が表示されます。画面の右下隅に、ソフトウェアのバージョンが表示されます。画面の左下隅に、排ガス 制御を備えたパワー パッケージにより、エンジン アイコンが表示されます。



Mercury のスプラッシュ画面

# セットアップ ウィザード

重要: VesselView のシステムの起動中に、船やエンジンのデータを取得するために、急いでいくつものボタンを押さない ようにしてください。VesselView の最初の起動時または工場出荷時設定へのリセット後に、システムが起動プロセスを完 了するのに数秒かかります。

VesselView セットアップ ウィザードは、VesselView の最初の設定手順を順を追って示します。セットアップ ウィザード には、スクロール メニューの [SETTINGS] アイコンを使用していつでもアクセスできます。スクロール バーの矢印にタッ チして、[Settings] アイコンの方にスワイプしてください。セットアップ ウィザードを開始するには、 [Settings]>[System]>[Setup Wizard] の順に移動します。続行するには [Next] にタッチします。



56740

# インポート設定

既存の船の設定をインポートするには、設定ファイルが収録された FAT または FAT32 マイクロ SD カードを差し込んで、 ドロップダウン メニューでこのファイルを選択します。インポート ファイルがない場合は、[Next] にタッチして続行しま す。

Device	Configuration	×
<b>}</b>	IMPORT CONFIG To import configuration, select settings file and press Import.	
< Previ	ous Next> Import	56741

## エンジンのセットアップ

- 1. [Engine Setup] 画面で、回転つまみを使用するか、メニュー フィールドにタッチして適切なオプションを選択します。
- 2. [Engine Setup] 画面で選択を完了させます。選択が完了したら、[Next] にタッチして続行します。

Device Configuration		Configuration	a - [Engine Type] メニュー
	<b>}</b>	ENGINE SETUP Engine Type	b - [Engine Model] メニュー
		Verado a	
		Engine Model	
		Verado Pro Four Stroke 300	
		Malfunction Indicator Lamp	
		MIL Disabled	
(	< Previ	ous Next>	
		5674	42

3. [Engine Setup] 画面の残りのメニュー フィールドで適切なオプションを開いて選択します。選択が完了したら、[Next] にタッチして続行します。



a- エンジン モデル選択フィールド



- a ジョイスティック オプション フィールド
- **b** [Number of Engines] フィールド

### 56745

# ディスプレイのセットアップ

[Engine Setup] 画面に示されたエンジンの数に応じて、この VesselView ユニットに表示するエンジンを選択します。最大 4 つのエンジンを選択できます。[Next] にタッチして続行します。

Devic	e Configuration	×	<mark>a</mark> - 表示するエンジンを選択
¢}	DISPLAY SETUP Select which engines to show on this display.		
< Prev	rious Next >		
		56746	

# デバイスのセットアップ

デバイスのセットアップ画面で、回転つまみを使用するか、メニュー フィールドにタッチして適切なオプションを選択し ます。複数の VesselView デバイスを使用する場合は、データに関する問題を避けるために、各ユニットに一意の番号を割 り当ててください。操舵装置の番号が、個々の VesselView ユニットの場所に一致している必要があります。[Next] にタッ チして続行します。

Device Configuration	a - VesselView オプション フィールド b - 操舵装置オプション フィールド
< Previous Next > 56747	

ユニットのセットアップ

VesselView の画面に表示されるデータの測定単位 (速度、距離、および容積) を選択します。特定の測定単位を後で変更で きます。

Devic	e Configuration	a -	測定単位選択フィールド
<b>\$</b> }	What units of measure do you want to use? Selects the general type of units of measure. You can later change any particular unit of measure.		
	U.S. Standard		
	U.S. Standard		
	Metric		
< Prev	ious) Next >		
	56748	1	

# タンクの設定

ドロップダウン フィールドで船の燃料タンクの数を選択します。[Next] にタッチして続行します。

Device Configuration	<mark>a -</mark> [Number of tanks] 選択フィールド
2 view of tanks	
< Previous Next >	

回転つまみを使用するか、メニュー フィールドにタッチして、[Tank source]、[Tank type]、および [Tank capacity] を選択 します。

Device	e Configuration	X
÷	Tank source None Tank type None Tank capacity (gallons) 0000.02	
	Name	
< Prev	ious) (Next>	
		56750

- a [Tank source] 選択フィールド
- **b** [Tank type] 選択フィールド
- **c** [Tank capacity] 入力フィールド

オンスクリーン キーパッドを使用して、容量を入力します。タンク容量データの入力が完了したら、[OK] にタッチして、 キーパッドを閉じます。[Next] にタッチして続行します。



- a [Tank capacity] 入力フィールド
- **b** オンスクリーン キーパッド

56751

[Name] フィールドにタンク名が入力されます。タンクの名前を変更するには、フィールドにタッチして、オンスクリーン キーパッドを使用してタンク名をカスタマイズします。



設定中に入力したタンクの数に基づいて、画面が [Tank source] 画面に戻ります。追加したタンクごとに、すべてのメニュ ー フィールドに、適切な情報を入力する必要があります。すべてのメニュー フィールドの入力が完了したら、[Next] にタ ッチして続行します。 燃料容量画面に、入力データに基づいて、総容量が表示されます。

Device	e Configuration	a-	燃料容量フィールド
<b>}</b>	Vessel fuel capacity		
	0100.00		
	The vessel fuel capacity has been set to 100 gallons (the sum of fuel tank capacities). The maximum fuel capacity this network can support is 1731.17 gallons.		
< Prev	ious) (Next >		
	567	56	

## 速度のセットアップ

速度のセットアップ画面には、VesselView で速度情報を取得する方法を決定するためのオプションが3つあります。船に GPS が装備されている場合には、ドロップダウンメニューから利用できるデバイスの選択が可能です。船にピトー管セン サーが装備されている場合は、このオプションが選択されます。船にパドルホイールが装備されている場合は、選択する オプションがドロップダウン表示されます。速度ソースを選択したら、[Next] にタッチして続行します。

Device Configuration	a - IGPS
GPS source None Pitot source PCM0 Paddle wheel source PCM0 ·	b - [Pitot c - [Pado
< Previous Next >	

- [GPS source] フィールド

- <mark>b</mark> [Pitot source] フィールド
- [Paddle wheel source] フィールド

56757

ピトー管ソースを選択した場合は、ピトー管速度センサー画面が表示されます。[Pitot Sensor Type] ドロップダウンを使用 して、適切なオプションを選択してください。ほとんどのエンジンは 100psi のピトー管を利用します。Mercury Racing の 製品では、200psi のピトー管を利用します。選択したら、[Next] にタッチして続行します。

Device	Configuration	X
<b>}</b>	Pitot Sensor Type	
	100psi	•
	Pitot Multiplier	
	1.000	
< Previ	ous Next >	
		56758

a- ピトー圧フィールド

パドル ホイール ソースを選択した場合は、パドル ホイール センサー画面が表示されます。[Paddle Wheel Sensor Type] ドロップダウンを使用して、適切なオプションを選択してください。選択したら、[Next] にタッチして続行します。

	Device Configuration					
	<b>}</b>	Paddle Wheel Sensor Type				
		Legacy	•			
		Paddle Wheel Multiplier Hz/mph				
		4.910				
(	< Previ	ious) Next>				
			56759			

a - [Paddle Wheel Sensor Type] フィールド

## セットアップ ウィザードの終了

VesselView のセットアップ ウィザードを完了するには、[Finish] にタッチします。[Finish] 画面が船の活動画面に切り替わ るまで、ユニットの電源を切らないでください。

Device Configuration		
<u>وې</u>	Configuration is nearly complete. These settings, and more, can be changed at any time in the Settings menu.	
< Previ	ous Finish	
	5	5676

データ ソースのセットアップ

検出可能なデータ ソースをセットアップするかどうかを尋ねるメッセージが表示されます。[OK] にタッチして続行しま す。



すべての製品の電源をオンにして、すべてのエンジンにキーを入れ、すべてのデータ生成ソースが検出できるようにしま す。[Start] にタッチすると、処理が開始されます。



56762



自動選択が完了したら、[Close] にタッチします。



56764

システム画面が表示されます。設定したパラメータの範囲内で動作しているシステムは、緑色で表示されます。



[System OK] フィールドにタッチすると、エンジンの時間が表示されます。



### [Settings] メニュー

設定内容の変更は、[Settings] メニューを使用していつでも行うことができます。ドロップダウン メニューおよびフライア ウト メニューの操作はすべて、画面をタッチするか、回転つまみを使用して行います。[Settings] メニューにアクセスする には、画面の右下のスクロール バーを使用します。



1. [System] メニュー。

System	•	Language English (US)
Vessel	•	About
Engines	•	Helm 1, Device 1
EasyLink	•	Setup wizard
Preferences	•	Restore defaults
Alarms	•	Network >
Personality file	•	Simulate
		Time

2. [Vessel] メニュー。

Settings			
System	•		
/essel	•	Tabs +	
ngines	•	Tanks >	
asyLink	•	Speed >	
Preferences	•	Steering +	
larms	•	Cameras installed 📃	
Personality file	•	Sea Temp 🔸	
		Depth Offset 0.0 ft	

3. [Engines] メニュー。



4. [EasyLink] メニュー。

_					
	Settings				
	System	٠			
	Vessel	•			
	Engines	•			
	EasyLink	×		"PORT"	•
	Preferences	•		"PORTCTR"	+
	Alarms	•		"STBDCTR"	•
	Personality file	•		"STBD"	•
			-		

5. [Preferences]  $\times \equiv = =$ .

Settings			1
System	•		
Vessel	•		
Engines	•	Buzzer	
EasyLink	•	Backlight	•
Preferences	×.	Scroller Bar	•
Alarms	•	Data Boxes	•
Personality file	•	Popups	•
		Auto-cycle interval 5 seconds	
		Units	•
		-	567

6. [Alarms] メニュー。



7. [Personality file] メニュー。

Settings						
System	•					
Vessel	•					
Engines	•					
EasyLink	•					
Preferences	•					
Alarms	•					
Personality file	•	Export	•			
	_	Import	•			
		Restore	+			
						ļ

# ディスプレイの画面

### 起動

スプラッシュ画面シーケンスの後の起動時に、メインのディスプレイがロードされ、データとグラフィックがすべてアクティブになります。2 つの状態 (エンジン オフまたはエンジン稼働中) が利用可能です。次のチャートと情報では、定数データ エリアとユーザー選択データ エリアの変更方法の手順について説明します。

エンジン状態	ユーザー選択データ エリア
エンジン オフ、イグニッション オン	良好な管理メッセージ
エンジン クランキング	システム スキャンが進行中、プロペラのアニメーションが表示される
アイドル状態でエンジンが稼働	プロペラの色が緑に変わる
ギアが入った状態でエンジンが稼働	レベル 1 のスマート コンテキスト データ

#### エンジン オフ、イグニッション オン

イグニッションがオンで、かつエンジンが稼働していない場合、ユーザー選択データ エリアに Mercury の良好な管理メッ セージ画面が表示されます。すべての機能が使用可能となり、エンジン データは表示されません。

- メッセージはランダムに選択されます。例: 救命胴衣はありますか、安全にボートを運転してください。
  - 良好な管理リストの項目は、エンジンの種類や個別設定に応じて変わる場合があります。

#### アイドル状態でエンジンが稼働

エンジンが稼働しているときに、システム スキャン レポートが終了すると、ディスプレイのユーザー選択データ エリア に、緑のプロペラが表示されます。

画面のユーザー選択データ エリアに、プロペラのアニメーションと、スキャンが進行中であることを示す進捗状況バ ーが表示されます。



任意の時点でエンジンにギアが入ると、システム スキャンが停止され、プロペラが緑色に変わり、レベル1のスマー ト コンテキスト データが表示されます。  スキャンが完了すると、内容に関連する様々なポップアップ メッセージ (エンジンの故障、メンテナンス通知、通信エ ラー、システム OK スキャン レポート) が表示される可能性があります。



### エンジンの故障

システム スキャン中にエンジンの故障が検出されると、ユーザー選択データ エリアの太字カラー故障画面に説明テキスト が表示されます。故障画面の色は、検出された故障の種類に依存します。左下隅のシステム ステータス フィールドは、表 示される故障に応じて変わります。



- a- 故障タイトル付き警告アイコン
- **b** 短いテキストまたはレガシー テキスト
- c- エンジンの故障箇所
- d- アクション テキスト
- e- 故障の数

#### 故障時の操作

故障が存在する場合は、ユーザー選択データ エリアに表示されます。ユーザー選択データ エリアの最下部に沿って、故障 が番号付きで示されます。

- 1. ユーザー選択フィールドは、1 つ目の故障にデフォルト設定され、白地のボックスに黒の番号が表示されます。
- 選択された故障が、故障番号と、表示するデータが他にあることを示すプラス (+) 記号との間で交互に切り替わります。



- 3. プラス (+) 記号が有効になっている場合は、その故障に関連する追加のデータを表示できます。
- 追加のデータによってさらに多くのページが必要になる場合は、故障エリアに1つ以上の円が表示されます。選択されたページの円は白色になります。このエリアには、故障に関する長いテキスト説明が表示されます。
- 5. 故障フィールドを終了するには、[X] ボタンを使用します。

## エンジンのメンテナンス スケジュール

システム スキャン中にメンテナンス通知が検出されると、ユーザー選択データ エリアに説明テキストが太字カラーで表示 されます。左下隅のシステム ステータス フィールドは、表示されているメンテナンスの問題に応じて変わります。常識に 従って投資を守り、エンジン オイルのチェックは定期的に、できれば毎回使用する前に行ってください。 1. スケジュールされたメンテナンス時間が完全になくなると、ユーザー選択データ エリアに、スケジュールされたメン テナンスの実行を促す一般的なメンテナンス通知が表示されます。



2. + アイコンを開き、テキストを展開します。メンテナンスを 100% にリセットしたり、画面を終了することができます。

**注意**:システムの故障が解消されるまで、レンチ アイコンのメンテナンス通知がシステム ステータス フィールドに 表示されます。



3. メンテナンス通知をリセットすると、レンチ アイコンはシステム ステータス フィールドに表示されなくなります。



## システム スキャン - スキャン レポート

システム スキャンが完了し、故障、メンテナンス通知、または通信エラーがない場合は、ユーザー選択データ エリアに [SCAN COMPLETE] と表示され、レポートと良好な管理メッセージが示されます。スキャン レポートは、エンジンにギア が入るまで、または [X] ボタンが押されるまで表示されます。

• 良好な管理メッセージはランダムに選択されます。例:救命胴衣はありますか、安全にボートを運転してください

• 良好な管理リストの項目は、エンジンの種類や個別設定に応じて変わる場合があります。



スキャン完了

良好な管理メッセージ

### 通信エラー

システム スキャンで通信エラーが検出されると、スキャンが停止し、すべてのデータ フィールドが点線付きで表示されま す。システム ステータス フィールドはグレーになり、赤色の円に囲まれた X および [Comm Error] と書かれたテキストが 表示されます。



通信エラー

# 章3-システムの概要および操作

# 目次

システム ステータス フィールドの機能	スマート牽引のユーザー選択データ エリア	36	
データ フィールドの操作	ナビゲーション	36	
データ フィールドの拡大	保存	37	
自動循環	カスタム起動の作成	38 🗖	
スクロール バーの機能	クルーズ制御モード	38	2
スクロール バーのアクティブ化と移動操作	クルーズ制御	38	U
ユーザー選択データ エリア	クルーズ制御データ エリア	39	
スクロール バーのアイコン	定数データ エリアの変更	39	
燃費モード	クルーズ — ユーザー選択データ エリア	39	
エコ モード32	クルーズの操作	39	
エコの最小値と最大値	自動操縦モード	40	
エコ RPM およびトリムの目標	自動操縦画面の概要	40	
目標の色 32	自動操縦画面の操作	40	
エコ ナビゲーション	自動操縦の最小化	40	
エコ更新 34	トロール制御モード	41	
最小化 34	トロール制御	41	
ECO の目標の変更34	トロール制御データ エリア	41	
目標値の変更	定数データ フィールドの変更	41	
スマート牽引モード	トロール — ユーザー選択データ エリア	41	
スマート牽引	トロール ナビゲーション	42	
スマート牽引の目標 35			

## 章3-システムの概要および操作

# システム ステータス フィールドの機能

特定のエンジンやアクティブなモードに関する情報を伝達するために、システム ステータス フィールドが使用されます。 このフィールドは、全画面のポップアップ警告が表示されない限り、ディスプレイのメイン画面の左下隅に常に表示されま す。その色、アイコン、およびテキストは、システムのステータス、警告内容、メンテナンス指示およびアクティブなモー ドに応じて変わります。船固有の特性やパワー パッケージ設置のタイプは、システム ステータス フィールドで使用可能な アイコンに直接影響を与えます。以下の表には、使用可能なアイコンがすべて示されているわけではありません。

システム トレイの例	
<b>٤٠٦</b>	イグニッションがオンの場合のエンジン アイコン。このアイコンは、パワー パッケージに排ガス制御が備わって
51875	いる場合にのみ表示されます。
COMM ERROR	イグニッションがオンの場合の通信エラー。パワー パッケージが制御エリア ネットワークを介して通信してい
52099	ません。
SYSTEM OK	制御エリア ネットワークに接続されているすべてのコンポーネントが、通常の運転パラメータの範囲内にあるこ
52100	とを示します。
WARNING 52101	警告アイコンは、故障があることを示します。
STBD	スターボード エンジンの船上診断によって故障が検出されたことを示す警告。エンジンの場所が特定されたその
52102	他の故障もすべて同様に表示されます。
SYSTEM OK	自動操縦ウェイポイントの追跡。オレンジ色は、ウェイポイントの追跡がアクティブでありコンピュータ制御さ
WAYPOINT	れていることを示します。自動操縦ウェイポイントの追跡がスタンバイ モードの (アクティブでない) 場合、フィ
52104	ールドの色はグレーになります。この配色の変化は、すべての自動操縦機能で同じです。

# データ フィールドの操作

ユーザー選択データ エリアのスペースは、初期起動時スキャンの進捗状況、良好な管理メッセージ、メンテナンス スケジ ュール、および警告で共有されます。起動の進捗状況、パワー パッケージの変更、または警告の有無に関する特定のデー タは、これらのイベント発生時に表示されます。



51654

データ フィールド サイズの定義					
а	レベル 4 は、ポップアップ警告が表示されたときに発生する全画面のフィールド サイズです。				
b	レベル 3 は、パワー パッケージまたは船に関するポップアップが変更されたときに発生する標準画面のフィールド サイズで す。変更内容として、トリム、ナビゲーション、ECO、および燃料 (ただし、これらに限定されません) が挙げられます 。				
c	レベル2は、すべてのデータ フィールドに対する標準画面のフィールド サイズです。				
d	レベル 1 は、起動時のシステム スキャンを含むすべてのデータ フィールドに対する標準画面のフィールド サイズです。				

# データ フィールドの拡大

データフィールドを拡大するには、拡張 (X-PAND) アイコンをハイライト表示して回転つまみを押します。



拡張アイコン

このアイコンがアクティブ化されると、、ユーザー選択データ エリアが、アクティブ表示されたデータ選択からの拡大され たデータで埋められます。最大 6 つのデータ選択を、1 つずつ拡大することができ、これらが以下の図に示す時間的順序で 循環します。データ フィールド 3 および 4 には、オプションのユーザー選択データのみが表示されます。

**注意:**トリムおよびタブのデフォルト設定は、外部制御によってアクティブ化されていない限り拡大されません。アクテ ィブ化された場合、ポップアップ プロセスが利用されます。トリムとタブのポップアップは、[Settings] メニューでオフに できます。



各データ フィールドには、ユーザー選択データ エリアの左下隅に独自のページ インジケータ があります。個々のページ インジケータにタッチすると、追加の選択を表示できます。循環アイコンにタッチすると、入力された時間的順序ですべて のデータ選択を循環させることができます。



a- ページのインジケータ **b**- 自動循環アイコン

### 自動循環

- 自動循環を選択しても、アクティブにしていない場合は、アイコンが白色のフィールドに表示されます。 •
- 自動循環をアクティブ化するには、回転つまみ押します。アイコンが青色のフィールドに白色の矢印付きで表示され、 自動循環が無効化されるまでこの配色が維持されます。デフォルトでは自動循環の時間が、1ページにつき5秒となっ ています。この値は、[Settings] メニューで変更できます。
- 自動循環をオフにするには、X をハイライト表示して 決定ボタンを押すか、自動循環アイコンにタッチします。ユー ザー選択データ エリアの自動循環が終了します。

# スクロール バーの機能

スクロール バーを使用すると、画面のユーザー選択データ エリアに現在表示されていないアイコン アイテムへのアクセス が可能になります。スクロール バー アイコンは、スクロール バーがアクティブ化されるまで非表示になります。オンスク リーンのスクロール バー矢印 [MENU] タブにタッチすると、スクロール バーが拡張されます。左右にスワイプすると、す べてのスクロール バーのオプションを表示できます。選択が 5 秒以内に行われない場合は、スクロール バーの移動がオフ になります。アイコンを選択すると、ユーザー選択データ エリアの表示が変わり、アイコン名とその機能に関するデータ が示されます。

## スクロール バーのアクティブ化と移動操作

- 1. 画面の右下隅にあるスクロール バー矢印 [MENU] タブを押します。
- 回転つまみを使用して表示させたいアイコンをハイライト表示し、回転つまみを押してアクティブ化します。白色背景 のボックスに、選択するスクロール バー アイコンがハイライト表示されます。スクロール バーでのスワイプによる移 動、およびアイコンのタッチを行っても、回転つまみと同じ結果が得られます。

注意:スクロール バーの左右に矢印アイコンが表示されます。矢印アイコンが 1 つしか表示されない場合は、矢印が 示す方向に移動しなければなりません。両方の矢印が表示されている場合は、方向を切り替えたりスワイプすることが 可能です。



a- 選択されたアイコン

**b**- スクロール バーの矢印

## ユーザー選択データ エリア

スクロール バーによる移動プロセス中に、回転つまみを使用してアイコンをハイライト表示すると、ユーザー選択データ エリアが変化し、アイコン、アイコン名、および機能の説明が表示されます。回転つまみが押されていない限り、この情報 がユーザー選択データ エリアに 5 秒間だけ表示されます。同様に、スクロール バーによる移動操作でタッチおよびスワイ プする方法を使用したときに、スワイプ中にアイコンにタッチすると、その名前と機能の説明が表示されます。5 秒以内に スワイプせずにタッチ状態を維持すると、ユーザー選択データ エリアでそのデータがアクティブ化されます。

# スクロール バーのアイコン



アイコンの説	明
а	温度 — エンジンと液体 (オイル、水、および燃料) の温度値を表示します。環境大気およびマニホールド空気の温度を表示します。使用可 能な情報は、パワー パッケージに依存します。
b	圧力 — 水、オイル、燃料、およびブーストのエンジン圧力値を表示します。使用可能な情報は、パワー パッケージに依存します。
с	電圧 — すべてのエンジンのバッテリーの値を表示します。
d	タンク — 燃料、水、廃液、およびオイル (2 サイクルのみ) の容量に関する船上のタンクのデータを表示します。
е	旅ログ — 記録された旅データ (総距離、総使用時間、平均速度、および平均燃料消費) を表示します。旅ログに記録されたデータは、消去 してゼロに設定できます。
f	発電機 — NMEA 2000 または J1939 プロトコル制御エリア ネットワークを介して発電機から送信できるデータ (現在の状態 (稼働/停止))、 電圧 (AC/DC)、ヘルツ、時間、油圧、および水温) を表示します。
g	スマート牽引 — 選択用にスマート牽引のプロファイルをアクティブ化します。プロファイルは変更できます。
h	トロール制御 — 低速エンジン制御をアクティブ化します。エンジン RPM を制御するために使用できます。
i	燃料管理 — 燃料システムの統計 (現在の燃費、平均燃費、1 時間当たりの使用量、総容量、および使用済燃料) を表示します。
j	自動操縦 — 自動操縦データを表示します。
k	エコ — オペレーターを最適なトリム位置とエンジン速度に誘導して最良の燃費を達成するための情報を表示します。
I	ナビゲーション — インストールされたナビゲーション システムに関連するデータ(コンパス方位、経度と緯度、ウェイポイントまでの時 間 (TTW)、 ウェイポイントへのベアリング (BTW)、ウェイポイントまでの距離 (DTW)、および対地方位 (COG)) を表示します。
m	拡張 — 選択されたデータ画面からの拡大されたデータを表示します。選択されたデータが画面上で循環します。
n	トリムおよびタブ — ドライブ トリムの位置とタブの位置を表示します。この機能で情報を表示するには、タブにセンサーを設置する必要 があります。
0	性能 — 詳細な性能データ (プロペラのピーク性能 (RPM/速度) および 1 回転当たりインチ) を表示します。
р	エンジン データ — 追加のエンジン情報 (マニホールド温度、スロットル パーセント、エンジン負荷、およびマニホールド ブースト圧力) を表示します。使用可能な情報はパワー パッケージに依存します。
q	クルーズ制御 — クルーズ制御をアクティブ化します。ユーザーがエンジン RPM または船速によって船を制御できるようにします。船速 制御では、パドル ホイール センサーまたは GPS を必要とします。
r	設定 — データをオン/オフできるメインの場所。センサー データの公差 ± の変更、優先される表示値 (メートル法/英国海里/国際海里) の選 択、および工場出荷時設定へのリセットを行います。 <i>注意: 工場出荷時設定へのリセットを行うと、カスタマイズされたすべての設定が消去されます。</i>

燃費モード

エコモード



エコ モードでは、オペレーターを最適なトリム位置とエンジン速度に誘導して最良の燃費を達成するための情報を表示し ます。エンジン制御モジュール (ECM) または推進制御モジュール (PCM) が、パワー パッケージおよび船上の各種センサ ーからの情報に基づき最適燃費を計算します。

- 1. オンスクリーンのスクロール バー タブにタッチして、スクロール バーを開きます。
- 回転つまみを使用するか、スワイプしてエコ モード アイコンを見つけ出し、アイコンにタッチするか、つまみを押し ます。ユーザー選択データ エリアには、エコ アイコン要素が最適燃費を達成する方法に関する短い説明と共に表示さ れます。

#### エコの最小値と最大値

エコ モードがアクティブの場合、最小値と最大値の目標ラインが、RPM スイープに表示されます。これらのラインによって、計算対象となるアクティブな最適範囲が示されます。目標ラインは、[Settings] メニューで調整できます。



## エコ RPM およびトリムの目標

RPM 値が最小値範囲に達すると、RPM およびトリムの目標が表示されます。目標値がどこにあるかをユーザーに知らせる ために、RPM スイープ全体にわたって色付きのラインが、色付きの目標と共に表示され、最適値に達すると色が変わりま す。

### 目標の色

三角色ルール				
状態	画像			
目標未達成	黄色	輪郭線	点滅	52170
目標達成	緑色	べた	連続	52171

以下は、異なる状態でのエコ RPM 目標の例です。



最適化されていない



最適化されている

ユーザー選択データ エリアには、トリムの目標が表示されます。



すべての目標が達成されると、ユーザー選択データ エリア画面が内容説明から [OPTIMIZED] の表示に変わり、現在の燃費 値が示されます。



## エコ ナビゲーション

ユーザー選択データ エリアのフッターに、[REFRESH]、[MINIMIZE]、および [X] と表示されます。

- [MINIMIZE] を選択すると、エコの内容説明が非表示になり、システム画面のフッターに [ECO MODE] と表示されま す。最小化した場合、他の情報をユーザー選択データ エリアに表示できます。
- [REFRESH]を選択すると、エコ値がリセットされ、RPM およびトリムの目標値を決定するために新しいパラメータが 使用されます。
- [X] を選択すると、エコ モード プログラムが終了し、定数データ エリアから RPM およびトリムの目標値が削除され ます。



#### エコ更新

- 更新を実行すると、エコの場合に RPM およびトリムの目標として使用する現在の値を再計算できます。
- 1. 更新機能をハイライト表示して、決定ボタンを押します。
- 2. ユーザー選択データ エリアに内容説明が表示されます。更新機能をハイライト表示して、決定ボタンを押します。



- 3. 新しい目標の計算が完了すると、ユーザー選択データ エリアの表示が変わり、値が更新されたことが示されます。
- エコ ユーザー選択データ エリアに内容説明が表示され、最適化して最良の燃費を実現する方法に関する新しい目標値 が表示されます。

#### 最小化

最小化とは、ユーザー選択データ エリアに追加の情報を表示しながら、ユーザーがエコ機能を続行できるようにする機能 です。

- 最小化を選択すると、エコの内容説明が削除され、ユーザー選択データ エリアに追加の情報が表示されます。スクロ ール バーから限定された項目を選択することもできます。
  - スクロール バーからの選択は、次の項目に限定されます: 拡張、燃料管理、旅ログ、電圧、ナビゲーション、圧力、温度、タンク、および発電機。

注意:スクロールバーで選択可能な項目は、ゲージで使用可能な情報および船固有の特性に依存します。

- スクロール バーに表示されている項目で、エコがアクティブなときにグレーになっているものは、使用できず、 選択できません。
- 2. 最小化がアクティブな場合、システム画面のフッターに [ECO] と表示されます。
- エコ モードを拡大表示するには、タッチ画面を使用して、エコ アイコンをハイライト表示して、決定ボタンを押します。
- 4. エコ モードで最適化が達成されると、ユーザー選択エリアのテキストが [OPTIMIZED] に変わります。

### ECO の目標の変更

船が運転されている間、エコのソフトウェアは、エンジンのセンサーを監視し、最適な燃費の数値を探し出します。ソフト ウェアが燃費の改善を認識すると、VesselView ではその時点でのトリムとエンジンの RPM 値を記録します。この計算は、 エコ画面が表示されているかどうかに関係なく行われます。ソフトウェアは、RPM およびトリムの値を記録すると、その 最適な運転速度とトリム設定に、矢印を使用してオペレーターを誘導します。ほとんどの用途では、自分のボートの運転ス タイルに合わせてゲージの設定がカスタマイズされていても、エコ画面でのキャリブレーションは必要ありません。ほとん どの船の用途では、デフォルトの設定が、許容パラメータの範囲内にあります。デフォルト設定を以下に示します。

デフォルトでのエコの目標設定			
燃費の安定性	0.7 秒		
RPM 安定性	0.7 秒		
RPM ウィンドウ最大	2000 RPM		
RPM ウィンドウ最小	4000 RPM		
RPM 目標近接度	10%		
トリム目標近接度	3%		

重要: マイクロ SD カードを使用して船固有の設定をアップロードした場合には、エコ画面を使用する前に、手動でのト リム キャリブレーションを実行する必要があります。デフォルトのトリム キャリブレーションを使用した場合、エコ画面 が適切に機能しません。

#### 目標値の変更

- 1. スクロール バーを開きます。
- 2. 回転つまみを使用して、直前のアイコン ([Settings]) をハイライト表示し、決定ボタンを押します。
- 3. [Network] に移動し、決定ボタンを押します。

- 4. [ECO Mode] をハイライト表示して、決定ボタンを押します。
- 5. 変更したい目標値をハイライト表示します。
- 6. 目標値を変更して、決定ボタンを押します。
- 目標を抜け出るまでこのプロセスを続行します。
  注意:目標を抜け出ると、設定メニューが閉じられます。他の目標値を変更するには、スクロール バーを開きます。 [Settings] アイコンがハイライト表示されます。前に概説したものと同じプロセスに従って、他の目標値を変更してく ださい。

スマート牽引モード

スマート牽引



スマート牽引は、船に GPS が設置され制御エリア ネットワークに接続されている場合を除き、エンジン RPM に基づいて 動作します。船に GPS が組み込まれている場合、スマート牽引の制御オプションとして、速度目標またはエンジン RPM 目標を選択できます。また、カスタムの起動プロファイルを作成することも可能です。



スマート牽引の目標

スマート牽引では、RPM スイープの範囲内に RPM およびオーバーシュートのインジケータを組み込むことで、定数デー タ エリアを変更します。RPM 設定点の目標がオレンジ色で示され、オーバーシュートのスケールが白色で示されます。



a- RPM 設定点目標 b- オーバーシュート スケール

RPM 設定点目標は、輪郭線表示 (アクティブでない場合) からベタ表示 (アクティブの場合) に変わります。

RPM 設定点目標				
状態	色	塗りつぶし値	画像	
設定点	オレンジ	輪郭線	52182	
アクティブ	オレンジ	べた	52183	

スマート牽引がアクティブでない場合、RPM スイープ表示が白色になります。アクティブになると、RPM スイープ表示の 色がオレンジに変更されます。



アクティブな RPM スイープ表示の色がオレンジになっています

### スマート牽引のユーザー選択データ エリア

デフォルトのスマート牽引画面を使用すると、スマート牽引機能の設定を選択、設定、および変更することができます。ス マート牽引がアクティブの場合、起動グラフのドットがアニメーション表示され、起動シーケンスを実行します。このドッ トは、システムが起動シーケンスのどの部分を実行しているのかを示す起動パスに沿って移動します。



アニメーション表示された起動グラフのドット

ナビゲーション

スマート牽引では、ユーザー選択データ エリアとフッター セクションを利用して、設定を調整することができます。タッ チまたはスワイプ操作によって、選択ボックス フィールド間を移動できます。フッター セクションでは、スマート牽引の 有効/無効の切り替え、保存、または終了の操作が可能です。

5 つの選択フィールドがあります。回転つまみを使用するかスワイプしてスクロールし、プロファイル選択、RPM/速度設 定点、および有効/無効を設定します。

 データエリアのフッターに配置されているアイテムでは、選択項目にタッチする必要があります。または、回転つま みを押してハイライト表示および承認します。



プロファイル選択では、5 つの工場プリセット プロファイルおよび自分で作成した任意のカスタム設定から選択すること ができます。カスタム設定は変更可能であり、最新の既知の設定にデフォルト設定されます。



工場プリセット プロファイル

オペレーターは、設定点値を使用して、RPM または速度の設定点を調整できます。オペレーターが [QUICK SAVE] オプションを使用してデフォルト値を上書きするまで、これらの値は 10 mph または 1700 RPM にデフォルト設定されます。

スマート牽引がアクティブな場合、設定点がデフォルト選択になります。オペレーターは、データ画面エリアにタッチ することにより、RPM または速度を調整できます。



a- 設定点のデフォルト選択

必要な設定に調整したら、データ エリアのフッターの選択項目を押します。

- [ENABLE] または [DISABLE] を選択すると、機能がオン/オフします。RPM スイープは、非アクティブの白色スイープ として表示されます。オペレーターは、スマート牽引がオフ (無効化) 状態の場合に、すべての設定を変更できます。
  - a. アクティブの場合、有効化 (オン) は緑色になります
  - b. アクティブでない場合、無効化 (オフ) は赤色になります



- a- アクティブでない 赤色
- **b** MPH モードが選択されている場合、通常の RPM スイープが表示される

- [SAVE] を押します。[SAVE] を押すと、[SMART TOW] 画面が変更され、オペレーターは、[QUICK SAVE]、[SAVE AS NEW]、または [CREATE CUSTOM] を選択できます。
- オペレーターが [X] を押すと、スマート牽引が無効化され、定数およびユーザー選択データ エリアがデフォルト画面に 戻ります。

オペレーターが [SAVE] を選択すると、ユーザー選択データ エリアが保存のオプションに移行します。[QUICK SAVE] がデ フォルト選択です。

保存

• 選択項目を押すと確定します。



- **[QUICK SAVE]** は、新しい RPM 値または速度値と共に既存のプロファイルを保存します。押すとデータが保存され、 [SMART TOW] 画面に戻ります。
- [SAVE AS NEW] を使用すると、オペレーターはカスタム名と共に現在の設定を保存できます。押すとカスタムファイ ル名に移行します。デフォルトでは、ファイル名の選択がアクティブになります。
  - a. 画面または回転つまみを使用して、文字を変更します。



b. 回転つまみを使用して [SAVE] をハイライト表示し、つまみを押して変更内容を確定します。 注意:終了するには、[X]を選択し、回転つまみを押します。新しいデータを保存せずに、画面がメインのデフ ォルト画面に移行します。

### カスタム起動の作成

カスタム起動の作成機能を使用すると、オペレーターはカスタム起動プロファイルを作成できます。オペレーターは、RPM または速度、ランプ、オーバーシュート、およびオーバーシュート継続時間の設定点を調整できます。オペレーターがこの オプションを選択すると、ユーザー選択データ エリアが、カスタムのプロファイル設定画面に移行します。

SET POINT	2500> RPM
RAMP	<b>3</b> .8
OVERSHOOT	16%
OVERSHOOT DURATION	2.5 SEC
NEXT	х
	5228

- 回転つまみを使用して、調整を要する目的のフィールドに選択ボックスを移動します。オンスクリーンのプロンプトを 使用すると、選択されたアイテムの値を調整できます。
  - カスタム プロファイルの入力が完了したら、[NEXT] または [X] をハイライト表示します。
    - a. [NEXT] を選択すると、ユーザー選択データ エリアが [SAVE AS NEW] に移行し、新しい起動プロファイル用の カスタム名を作成できます。回転つまみを押して、選択項目を受け入れます。
    - b. [X] を選択すると、カスタム プロファイル設定が保存されず、画面がメインの [SMART TOW] 画面に移行します。

クルーズ制御モード

# クルーズ制御



クルーズ機能を使用すると、オペレーターは、設定点を選択し、船が特定の速度またはエンジン RPM を維持するように調 整できます。

- ・ 船の制御エリア ネットワークに Mercury Marine GPS が組み込まれていない限り、クルーズは RPM ベースとなります。
- 船に Mercury Marine GPS が備わっている場合、デフォルト設定は船の速度になります。
- オペレーターは、RPMの設定点または速度ベースの設定点を選択できます。クルーズオプションの種類は、[Settings] メニューで変更可能です。
- スクロール バーを開いて、クルーズ アイコンをハイライト表示します。クルーズ アイコンを識別するには、スクロール バーのアイコンを参照してください。
  注意: クルーズ制御を無効化するには、リモート コントロール レバーをニュートラルにします。

### クルーズ制御データ エリア

#### 定数データ エリアの変更

クルーズの場合も、スマート牽引やエコ モードの目標と同様に、RPM スイープ内に RPM インジケータを導入することで 画面の定数データ エリアを変更します。

- クルーズ モードがアクティブ化されると、定数データの要素が、次の情報を伝達するために変更されます。
  - RPM 設定点。
  - アクティブになると RPM スイープの色がオレンジに変わり、エンジンがコンピュータ制御されていることが示されます。



a- クルーズがアクティブでない b- クルーズがアクティブ

### クルーズ — ユーザー選択データ エリア

クルーズでは、アクティブになると、画面のユーザー選択データ エリアが変更されます。

- ユーザー選択データ エリア内の要素は、ユーザーが次の要素を設定できるように変更されます。
  - a. RPM 設定点。
  - b. クルーズ ステータスの有効化または無効化。



クルーズの操作

クルーズ モードには、スマート牽引と同様に、変更されたナビゲーション システムが備わっています。ユーザー選択デー タ エリアのフッターでは、オペレーターが、クルーズの有効化/無効化、最小化、または終了の操作を実行できます。フッ ターでの操作は、他の機能と同じ基本的な操作選択方針に従います。

- 1. 回転つまみを使用するかスワイプして、フッターの選択項目間をスクロールします。
- 2. つまみを押して、選択項目をアクティブ化します。
  - a. [ENABLE] または [DISABLE] を選択すると、機能がオン/オフします
  - b. [MINIMIZE] を選択すると、クルーズ データが非表示になり、システム画面のフッターに [CRUISE] と表示されま す。これによりオペレーターは、選択された他のアイコンからの情報を表示できます。
- クルーズの起動時には、設定点調整選択フィールドがデフォルトの場所になります。必要な設定に調整したら、回転つ まみを使用して、カーソルを、ユーザー選択データエリアのフッターにある有効化/無効化選択に移動します。
  - a. 回転つまみを使用して、設定点選択とフッター間を移動します。

- b. 選択タブがフッター操作エリア (設定点フィールド)の外にある場合、オペレーターは、RPM または速度の調整 を行うために、回転つまみを使用するだけで済みます。新しい設定を機能させるために、つまみを押す必要はあ りません。
- 4. 最小化とは、ユーザー選択データ エリアに追加のデータを表示しながら、オペレーターがクルーズ機能を使用できる ようにする機能です。

重要: クルーズが最小化されると、設定点を調整できません。

- a. スクロール バーのアイコンの選択が制限されます。クルーズがアクティブの場合、アクセスできないアイテムは グレー表示されます。
- b. 自動操縦がアクティブの場合、クルーズは最小化され、システム画面のフッターに [CRUISE] と表示されます。
  ユーザーがシステム ステータス フィールドを選択すると、自動操縦設定の上にクルーズ データが表示されます。
  - 自動操縦のポップアップ通知が行われたり、オペレーターが自動操縦の CAN トラックパッドを使用する場合、自動操縦のデータがユーザー選択データ エリアに自動的に入力されます。ポップアップ データを非表示にするには、オペレーターが最小化を実行する必要があります。
- 最小化がアクティブ化されると、システム画面のフッターに [CRUISE] と表示されます。
- 6. クルーズを表示しているときに [X] を選択すると、クルーズ機能が無効化されます。クルーズ アイコンは、別のアイコ ンがスクロール バーから選択されるまで、システム ステータス フィールドの隣に表示されます。

# 自動操縦モード

## 自動操縦画面の概要



VesselView は、自動操縦およびジョイスティック操作用に拡張されたディスプレイです。これらの機能はすべて、Mercury Marine の自動操縦制御エリア ネットワーク (control area network: CAN) パッドを介して制御されます。VesselView は、モードがアクティブまたはスタンバイの場合に表示されます。船がウェイポイントに到達すると、ポップアップが表示され、方向転換に対応するかどうかを尋ねられ、さらにエンジンおよびドライブを調整して最大効率を実現する方法に関するテキストが表示されます。

- 自動操縦 CAN トラックパッドの任意のボタンを押すことにより、VesselView が自動操縦画面を表示するようにデフ ォルト設定されます。
- この機能をオンにすると、自動操縦がアクティブ表示されます。モードと機能はすべて CAN パッドで制御されます。

### 自動操縦画面の操作

自動操縦画面には、変更されたナビゲーション システムが表示されます。2 ページのデータに情報が表示されます。使用 できる選択項目は、ページインジケータと [X] のみになります。

- 1ページ目には、基本的な自動操縦情報が記載されます。
- 2ページ目には、追加のナビゲーション データが記載されます。
- [X] を使用して自動操縦データを非表示にし、システム データ フィールドに自動操縦モードを表示します。これにより、ユーザー選択データ エリアに他の情報を表示できます。



a- ページのインジケータ b- 自動操縦データを非表示にする

### 自動操縦の最小化

ユーザー選択データ エリアで最小化を選択すると、自動操縦データが削除されます。スクロール バーから限定された項目 を選択して、ユーザー選択データ エリアに表示することができます。デフォルトでは、直前のユーザー選択データが表示 されます。

- スクロール バーからの選択は、次の項目に限定されます: 拡張、エコ、燃料管理、旅ログ、電圧、ナビゲーション、圧力、温度、タンク、クルーズ、発電および設定。
- **注意:**スクロール バーで選択可能な項目は、ゲージおよび船固有の特性に基づきます。
- ・ エコがアクティブのときに自動操縦が最小化されると、システム ステータス フィールドに [AUTO] と表示されます。
- 自動操縦がアクティブな場合に、スクロール バーにある項目で選択できないものは、グレー表示されます。
- 自動操縦ポップアップが表示されたとき、または自動操縦 CAN パッドのボタンを押したときに、ユーザー選択データ エリアに自動的に自動操縦データが入力されます。このデータを非表示にするには、[X] を選択する必要があります。

システム ステータス フィールドには、自動操縦のモード (追跡、自動、ウェイポイント シーケンス、またはスタンバイ) が表示されます。ウェイポイント シーケンスは、システムステータス フィールドにオレンジ色で表示され、他の モードはすべてグレー表示されます。

- トロール制御モード
- トロール制御



トロール機能を使用すると、オペレーターは、設定点を選択し、船が特定の速度またはエンジン RPM を維持するように値 を調整できます。

- ・ 船の制御エリア ネットワークに Mercury Marine GPS が組み込まれていない限り、トロールは RPM ベースとなります。
- 船に Mercury Marine GPS が備わっている場合、デフォルト設定は船の速度になります。
- オペレーターは、RPMの設定点または速度ベースの設定点を選択できます。トロールオプション選択の種類は、 [Settings]メニューで変更可能です。
- 矢印ボタンを使用して、トロール アイコンをハイライト表示します。トロール アイコンを識別するには、スクロール バーのアイコンを参照してください。

トロール制御データ エリア

### 定数データ フィールドの変更

トロールの場合も、スマート牽引やエコ モードの目標と同様に、RPM スイープ内に RPM インジケータを導入することで 画面の定数データ フィールドを変更します。

- トロール制御モードがアクティブ化されると、定数データ フィールドの要素が、次の情報を伝達するために変更され ます。
  - RPM 設定点
  - アクティブになると RPM スイープの色がオレンジに変わり、エンジンがコンピュータ制御されていることが示されます。



a- アクティブでない b- アクティブ

### トロール — ユーザー選択データ エリア

- トロールでは、アクティブになると、画面のユーザー選択データ エリアが変更されます。
- ユーザー選択データ エリア内の要素は、ユーザーが次の要素を設定できるように変更されます。
  - a. RPM 設定点
  - b. トロール ステータスの有効化または無効化



### トロール ナビゲーション

トロール モードには、スマート牽引と同様に、変更されたナビゲーション システムが備わっています。ユーザー選択デー タ エリアのフッターでは、オペレーターが、トロールの有効化/無効化、最小化、またはプログラム要素の終了を実行でき ます。フッターでの操作は、他の機能と同じ基本的な操作選択方針に従います。

- 1. 矢印ボタンを使用して、フッターの選択項目間を移動します。
- 2. 決定ボタンを押して、選択項目をアクティブ化します。
  - a. 要素機能を有効化または無効化します。
  - b. [MINIMIZE] を選択すると、トロール データが非表示になり、システム ステータス フィールドに [TROLL] と表示 されます。これによりオペレーターは、選択された他のアイコンからの情報を表示できます。
- 3. トロールの起動時には、設定点調整選択フィールドがデフォルトの場所になります。オペレーターが必要な設定に調整 したら、ユーザー選択データエリアのフッターにある有効化/無効化選択への矢印ボタンを使用します。
  - a. 矢印ボタンを使用して、設定点選択とフッター間を移動します。
  - b. 選択タブがフッター操作エリア (設定点フィールド)の上にある場合、オペレーターは、RPM または速度の調整 を行うために、矢印ボタンを使用するだけで済みます。新しい設定を機能させるために、決定ボタンを押す必要 はありません。
- 最小化とは、ユーザー選択データ エリアに追加のデータを表示しながら、オペレーターがトロール機能を使用できる ようにする機能です。
  - 重要: トロールが最小化されると、設定点を調整できません。
    - a. スクロール バーのアイコンの選択が制限されます。トロールがアクティブの場合、アクセスできないアイテムは グレー表示されます。
    - b. 自動操縦がアクティブで、トロールが最小化されている場合、システム ステータス フィールドに [TROLL] と表示されます。
      - ユーザーがシステム ステータス フィールドを選択すると、自動操縦設定の上にトロール データが表示されます。
      - 自動操縦のポップアップ通知が行われたり、オペレーターが自動操縦の CAN トラックパッドを使用する場合、自動操縦のデータがユーザー選択データ エリアに自動的に入力されます。ポップアップ データを非表示にするには、オペレーターが最小化を実行する必要があります。
- 5. 最小化がアクティブ化されると、システム ステータス フィールドに [TROLL] と表示されます。
- 6. トロール要素を表示しているときに [X] を選択すると、トロール機能が無効化されます。トロール アイコンは、別のア イコンがスクロール バーから選択されるまで、システム ステータス フィールドの隣に表示されます。

# 章 4 - 設定とキャリブレーション

# 目次

[Settings] メニューの操作	44
[Settings] メニューへの移動	
システム	44
環境設定	44
船	
SmartCraft	45

イージー リンク	. 47
アラーム	. 47
单位	. 47
ネットワーク	. 47
個別設定ファイル	. 48

# [Settings] メニューの操作

## [Settings] メニューへの移動

1. SmartCraft 画面が表示されているときに、ページ ボタンを押します。



- a STBY-AUTO ボタン
- **b** 終了ボタン
- c- 回転つまみ (入力する場合に押す)
- d GO TO-PAGES ボタン
- e IN/OUT ズーム、MOB (man overboard: 人が船外に落ちる)
- f- 電源--明るさ
- g MARK-MENU ボタン

52837

- 2. 直前のアイコンがハイライト表示されるように回転つまみを回します。直前のアイコンは [Settings] メニューです。
- 3. 回転つまみを押します。

## システム

システム メニューでは、時間と日付の書式設定、ブザーとホーンのオン/オフ、各種照明パラメータの変更、カスタマイズ されたスプラッシュ画面用のグラフィックのインポート、シミュレーション プログラムの有効化 (これは通常ディーラー レベルで使用されます)、およびソフトウェア バージョンの確認を行うことができます。

大なり記号 (>) は、追加のメニュー選択を示します。

システム				
言語	必要な言語を選択します	-		
時間 >	時間と日付の書式を変更します 自動時間更新は、GPS が接続されている場合にのみ使用できます。	_		
ブザート	キーのビープ音 >	オフ、静かな音、通常、大きい音		
/// -	アラームのビープ音	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)		
	レベル >	0–100%		
バックライトト	夜間モード	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)		
	ネットワーク更新	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)		
	ローカル ゲイン >	0–100%		
画像ビューアー >	SD カード選択	—		
シミュレート	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)	-		
デフォルト値の復元	すべての設定、エンジンの制限、アラーム履歴	-		
バージョン情報	ソフトウェア バージョンを表示します	_		

### 環境設定

環境設定メニューでは以下の操作を実行できます:

- 1. 表示するエンジン、操舵装置番号、およびデバイス番号を選択する
- 2. 操舵装置でディスプレイを表示するかどうかを選択する
- 3. 外気温センサーの読み取りを有効化する
- 4. 自動循環の間隔を設定する
- 5. 自動操縦またはスカイフックのポップアップ画面をオン/オフする
- 6. データ ボックスをオン/オフする
- 7. ポップアップの警告をオン/オフする
- 8. スクロール バーの自動非表示遅延時間を調整し、表示するスクロール バーのアイコンを選択する
- 9. 起動時チェック リストをオン/オフする
- 10. トリム タブの表示をオン/オフする
- 11. クルーズまたはスマート牽引の制御の種類を選択する

大なり記号 (>)は、追加のメニュー選択を示します。

環境設定				
エンジン >	表示するエンジンに応じてオン (チェックマーク) また はオフ (チェックマークなし) にします			
操舵装置番号、デバイス番号 >	VesselViewの操舵装置番号を選択します (複数の操舵装 置がある場合に必要)。 一意のデバイス番号を選択します (複数の VesselView が設置されている場合に必要)。			
操舵装置から見える >	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマークなし)			
外気温センサー >	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマークなし)			
自動循環の間隔 >	1、5、または 10 秒			
ポップアップ >	КЛА	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマークなし)		
	トリム ポップアップ時間	2、5、10 秒を選択します		
データ ボックス >	データ ボックス1のデータの種類を選択します>	ナビゲーション >、船 >、エンジン >、環境 >		
	オプションのデータ ボックス >	なし、1つ、両方		
	データ ボックス2のデータの種類を選択します>	ナビゲーション >、船 >、エンジン >、環境 >		
スクロール バー >	自動非表示遅延 >	5、10、15、または 30 秒を選択します		
	項目の可視性 >	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマークな し): X-PAND、温度、圧力、タンク、電圧、燃料、エコ、 クルーズ、ナビゲーション、旅ログ、スマート牽引、ト ロール制御、エンジン、発電機、性能、およびトリムと タブ、自動操縦		
起動時チェックリスト	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマークなし)			
タブの表示	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマークなし)			
トリムの表示	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマークなし)			
ステアリングの表示	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマークなし)			
カメラの設置	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマークなし)			

### 船

船の設定では、オペレーターがエンジンの数、燃料タンクの数および総燃料容量を割り当てることができます。燃料容量 は、燃料補給の後にリセットすることもできます。

大なり記号 (>)は、追加のメニュー選択を示します。

船			
	船の設定 >	エンジンの数、燃料タンクの数	
		船の総燃料容量	
燃料補給 >	船の燃料補給 >	追加された燃料の量を入力し、満タンに設定します	

### SmartCraft

SmartCraftの設定メニューでは以下の操作を実行できます:

- 1. 船上のエンジンの数を選択する
- 2. センサー データ (深さ、海温、速度、ステアリング、トリム、タブ) をオフセットする
- 3. タンクの容量を設定する
- 4. 様々なスマート コンテキスト制限を設定する
- 5. サポートされているデータをエンジンごとにオン/オフする
- 6. SmartCraft ネットワークの数およびネットワーク番号を選択する

大なり記号 (>)は、追加のメニュー選択を示します。

SmartCraft				
エンジンの数 >	1–4 を選択	—	—	
深さオフセット >	キャリブレーション: オ フセット、ゼロ、復元	_	_	
海温 >	海温ソース >	なし、PCM0、PCM1、 PCM2、PCM3、 AirMar0、AirMar1、 AirMar2、AirMar3	-	
	オフセット >	キャリブレーション: オ フセット、ゼロ、復元、 保存	_	
	GPS ソース >	CAN-P または H	_	
速度 >	ピトー管速度ソース >	なし、PCM0、PCM1、 PCM2、PCM3、	_	

		SmartCraft		
		ピトー管センサー タイ		
		プ >	100 または 200 PSI	_
		ピトー管係数 >	キャリフレーション:係 数および復元、保存	_
		パドル速度ソース >	なし、PCM0、PCM1、 PCM2、PCM3	_
		パドル速度センサー >	レガシーまたは Airmar	—
		パドル回転数 >	キャリブレーション: 係 数および復元、保存	_
		ステアリング角度ソー ス >	なし、PCM0、PCM1、 PCM2、PCM3、TVM	_
ステアリング >		ステアリングの反転	ステアリングを反転す る場合はオン (チェック マーク) にする、そうで ない場合はオフ (チェッ クマークなし)、ステア リングを表示するエン ジン	_
		オフセット >	キャリブレーション: オ フセット、ゼロ、復元、 保存	_
		タンク1または2>	キャリブレーション>	空、1/4、½、3/4、満タン
タンク >	場所: ポート、ポート センター、スタ ーボード センター、スターボード >	タンク使用量 >	なし、燃料、オイル、 水、廃液	_
		容量 >	0 から最大 6 桁 まで	—
		トリムを装備	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマ ークなし) にする	_
トリム>	場別: ホード、ホード センター、スタ ーボード センター、スターボード >	キャリブレーション>	トリム イン、最大トリム レンジ、フル トリム ア ウト、リセット、復元、 保存を設定	_
	タブ ソース >	なし、PCM0、PCM1、 PCM2、PCM3、TVM	_	_
タブ >	スターボードおよびポートのキャリ ブレーション	キャリブレーション点 の数 (2 または 3)、	タブ ダウン、ミッド、ア ップ レンジ、リセット、 復元、保存を設定	_
	有効化	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマ ークなし) にする	_	_
	エンジン稼働のしきい値 >	限度を設定	—	_
	低速要求のしきい値 >	限度 (0–99 %) を設定	—	_
スマート コンテキスト	高速要求のしきい値 >	限度 (0–99 %) を設定	—	-
^	レバー シフトのしきい値 >	限度 (0–99 %) を設定	—	—
	モード タイマーのしきい値 >	限度 (0–10.0 秒) を設定	—	—
	モード安定のしきい値 >	限度 (0–10.0 秒) を設定	—	—
	定常状態のしきい値 >	1 秒当たりの RPM の設 定	_	_
限界値 >	RPM、燃料比、冷却水の温度、オイル の温度、油圧、水圧、バッテリー電 圧、吸気温度、ブースト圧力、トラン スミッション オイルの圧力と温度 >	エンジンごとに限界値 (最大、最小、警告下限、 警告上限、リセット、保 存)を設定します。	_	_
サポートされているデ ータ >	場所: ポート、ポート センター、スタ ーボード センター、スターボード >	実際のギア、ブースト圧 カ、燃料圧力、ギア圧 カ、ギア温度、負荷パー セント、マニホールド温 度、MIL (malfunction indicator lamp: 故障指示 ランプ)、油圧、オイル 温度、スロットルの存 在、水圧	オン (チェックマーク) またはオフ (チェックマ ークなし) にする	_
詳細 >	SmartCraft ネットワークの番号 >	1 または 2 複数の SmartCraft ネッ トワークを備えた船で 使用	_	_
	ネットワーク番号 >	A または B ネットワークを識別す るために使用	_	_

### イージー リンク

SC 100 のゲージを備えた船は、SC 100 ゲージでデータを受信するために、VesselView でイージー リンクを有効 (チェック マーク) にする必要があります。

イージー リンク					
ポート、ポート センター、スターボード センター、スターボード >	エンジンとトランス ミッション >	ポートまたはスターボード – オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)			
	RPM 同期	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)			
	燃料タンク 1	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)			
	燃料タンク 2	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)			
	オイルタンク	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)			
	真水	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)			
	廃水タンク >	排水タンク 1、汚水タンク 1 オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)			

### アラーム

アラーム機能を使用すると、アラームの履歴のチェック、特定のアラームのオン/オフ、またはすべてのアラームの表示を 実行できます。

	アラーム履歴	レガシー アラームを表示します
アラーム>	アラーム設定 >	GPS 位置決定なし、浅水、深水、水温比、アンカー、アンカー深 さ、低ボート速度、対水速度推論の誤り、XTE、ウェイポイント 半径、到着、真の風向変化、真の風速が高い、真の風速が低い、 燃料残量が少ない、燃料残量が多い、電圧 >、欠測データ >、船 >、自動操縦 >、エンジン >
		<b>注意:</b> アラームを受け取るには、これらの設定を有効にする必要 があります。
	すべての操舵装置のアラームを表示	オン (チェックマーク)、オフ (チェックマークなし)

### 単位

単位機能を使用すると、様々な SmartCraft のネットワーク センサーに対して測定の種類 (英国海里、メートル法、国際海 里、磁気船首方位または真船首方位、1 ガロン当たりマイル、1 km 当たりリットルなど) を選択することができます。 大なり記号 (>) は、追加のメニュー選択を示します。

	距離 >	国際海里、km、マイル
	距離 (短) >	フィート、メートル、ヤード
	速度 >	ノット、km/時、マイル/時
風速 > ノン		ノット、km/時、マイル/時、メートル/秒
	深さ >	メートル、フィート、ひろ
単位、	高度 >	メートル、フィート
<b>半位~</b>	船首方位 >	磁気、真
	温度 >	摂氏、華氏
	容積 >	リットル、ガロン
	燃費 >	距離/容積、容積距離、マイル/ガロン、ガロン/マイル、km/リットル、リットル/km
	圧力 >	Hg, mbar, psi, kPa
	大気圧 >	Hg, mbar, kPa

### ネットワーク

- 1. 自動選択、ソースおよび磁気変動:
  - 自動選択機能は、CAN バスおよび NMEA バックボーンに、設置されたデータ レポート (入出力) コンポーネント がないかどうかスキャンします。自動選択でデータ レポートを取り込むには、これらのアイテムに電力を供給す る必要があります。
  - ソース機能は、GPS、ログ/タイマーおよび環境を含むデータ ソース選択を起動します (ただし、これらに限定されません)。これらのデータ ソースはそれぞれ有効化されるとグローバルになります。
  - 磁気変動は、手動で変更することも、自動的に更新することもできます。手動変動は、小数点以下2桁を含む、 プラスマイナス最大5桁まで変更できます。
- 2. デバイス リストおよび診断:
  - デバイス リストには、認識されたすべての CAN バスおよび NMEA バックボーンのデータ レポート コンポーネ ントが表示されます。これは、CAN および NMEA の通信エラーを診断するのに役立つ場合が可能性があります。
  - 診断には、CAN および NMEA の通信に関するエラーやオーバランのデータ レポートが表示されます。これは、 熟練した技術者が CAN および NMEA の通信エラーを診断するのに役立つ場合があります。
- 3. グループ:

- ネットワーク グループとは、N2K ネットワーク上のデータ ソースを使用する製品のことです。これらの製品は、 ネットワーク上の他のすべての製品が使用するデータ ソースを使用するか、または他のユニットとは無関係に特 定のデータ ソースを使用する場合もあります。すべてのディスプレイを、任意のディスプレイからの別のソース にグローバルに変更することも可能です。
- 10 個のソース カテゴリがあります: コンパス、ナビゲーション、および位置は、カテゴリ グループ ソースの一部です。これらの各カテゴリの下で、グループの一部としてソースからデータを受け取ったり、グループとは無関係にデータを受け取るように、ディスプレイを設定することができます。
- 4. 減衰
  - 減衰機能を使用すると、CAN および NMEA バックボーンに接続された各種センサーを更新するために、1 秒~9 秒の範囲の遅延を選択することができます。
- 5. 速度:
  - 速度ソースは、ストラテジーまたは GPS を選択できます。デフォルト選択はストラテジーです。
  - 対水速度 (Speed through the water: STW) のしきい値は、あるタイプの速度センサーから別のタイプへの移行で す。最も一般的なしきい値の移行は、パドル ホイールからピトー管センサーへのものです。GPS で利用可能な移 行はありません。
  - パドル速度のキャリブレーションを行うと、パドルホイールセンサーのヘルツのキャリブレーションを微調整できます。
- 6. エコ*モード*:
  - エコモードを使用すると、エコプログラム内にある目標ウィンドウを変更できます。
- 7. 逆充塡キャリブレーション:
  - 追加された燃料の量に基づいて、満タンの容量のキャリブレーションを素早く更新できます。
- 8. クルーズ/スマート牽引のタイプ:
  - クルーズ制御およびスマート牽引に対して、自動、RPM または速度ベースを手動で選択することができます。

個別設定ファイル

個別設定メニューのオプションは、正規の OEM またはディーラーのみが使用することが望まれます。



# 目次

警告 — 故障およびアラーム	50	深さに関するアラーム51
燃料に関する重大なアラーム	50	

# 警告 — 故障およびアラーム

すべての Mercury の警告 — 故障およびアラームは、アラームの発生時にどのような画面が表示されているかにかかわりな く表示されます。アラームがアクティブ化されると、システム ステータス フィールドに、アラーム テキストと警告アイコ ンが表示されます。故障は、説明用の短いテキスト、長いテキスト、およびアクション テキストと共に、全画面表示され ます。

- 故障が発生すると:
  - a. システムステータス フィールドが赤色に変わり、警告アイコンとテキストが表示されます。



- b. 燃料および深さに関する故障には、追加のオプションが与えられ、**燃料に関する重大なアラーム**および**深さに関するアラーム**に説明が示されます。
- c. レベル3の故障 (トリム、ナビゲーション、エコ、燃料) は、オペレーターが [Settings] メニューでオン/オフでき ます。デフォルトでは、オンになっています。 [Settings] メニューで故障をオフにすると、システム ステータス フィールドにのみ故障が表示されます。
- d. レベル 4 (監視者) の故障はすべて、[Settings] メニューで何が選択されているかにかかわりなく常に表示されます。
- e. 故障が排ガス制御に関連する場合は、システム ステータス フィールドにエンジン アイコンが表示されます。
- オペレーターがユーザー選択データ エリアで故障を選択すると:
  - a. 警告アイコン付きの故障タイトルが、最上部に表示されます。
  - b. 短いテキストの故障に関する説明と故障箇所 (エンジン) が、タイトルの下に表示されます。
  - c. 複数の故障が存在する場合、回転つまみを使用して各故障に移動し、回転つまみを押して故障にアクセスします。

a- 故障タイトル付き警告アイコン

c- エンジンの故障箇所

d- アクション テキスト

e- 故障の番号

b- 短いテキストまたはレガシー テキスト





## 燃料に関する重大なアラーム

燃料に関するアラームは、エンジン ECM/PCM ではなく、VesselView によって管理されます。

- 通知のプロパティと燃料レベルのアラームは、[Settings] メニューで設定できます。
- オペレーターが #2 の場所で定数データ フィールドとして燃料を選択した場合 (画面表示の場所と説明を参照)、燃料データ フィールドに警告が表示されます。
- 燃料アイコンが警告アイコンに置き換えられ、データフィールドが黒色のフィールドと赤色のフィールドの間で切り 替わります。



 オペレーターが定数データ フィールド (#2 の場所) として燃料を表示していない場合でも、警告の故障としてアクティ ブになっている場合は、システム ステータス フィールドに赤色のフィールドが表示され、[FUEL] と示されます。 また、オペレーターが [Settings] メニューで、ユーザー選択データ エリアのポップアップとして燃料警告を選択することもできます。回転つまみを押すと、燃料レベル アラームが最小化されます。故障は引き続き、画面の設定に応じて、2 つの場所のいずれかに表示されます。

## 深さに関するアラーム

深さに関するアラームは、エンジン ECM/PCM ではなく、VesselView によって管理されます。

- 通知のプロパティと深さの警告レベルの表示は、[Settings] メニューで設定できます。
- オペレーターが #1 の場所で定数データ フィールドとして深さを選択した場合 (画面表示の場所と説明を参照)、深さデ ータ フィールドに警告が表示されます。
- 深さアイコンが警告アイコンに置き換えられ、データボックスが黒色のフィールドと赤色のフィールドの間で切り替わります。



- オペレーターが定数データ フィールド (#1 の場所) として深さを選択していない場合でも、警告の故障としてアクティ ブになっている場合は、システム ステータス フィールドに赤色のフィールドが表示され、[DEPTH] と示されます。
- また、オペレーターが [Settings] メニューで、ユーザー選択データ エリアのポップアップとして深さ警告を表示することもできます。回転つまみを押すと、データ パネルが最小化されます。故障は引き続き、画面の設定に応じて、2 つの場所のいずれかに表示されます。